



SEMESTRAL

UNI

academiacesarvallejo.edu.pe

— ACADEMIA —
CÉSAR
VALLEJO

— ACADEMIA —
CÉSAR
VALLEJO

— ACADEMIA —
CÉSAR
VALLEJO

— ACADEMIA —
CÉSAR
VALLEJO

SEMESTRAL
UNI



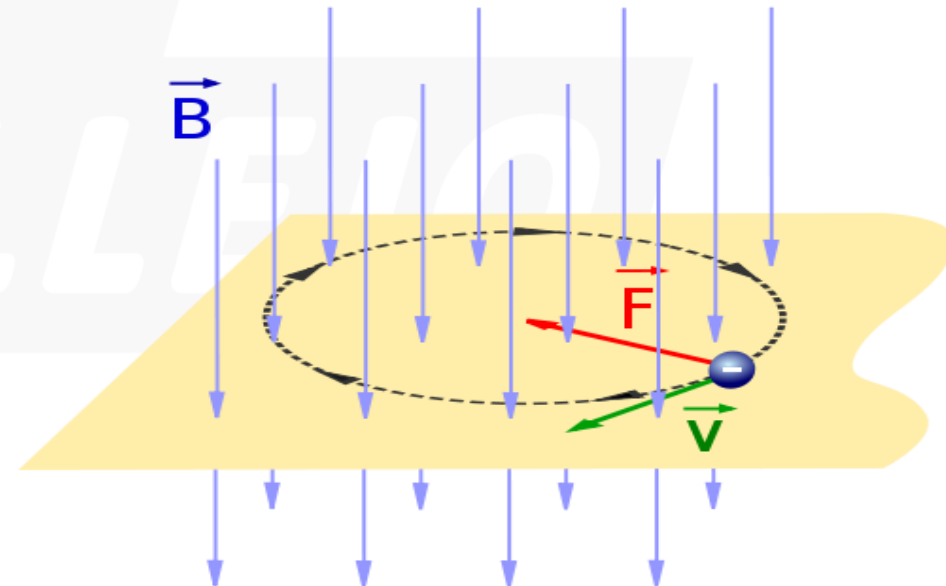
FÍSICA

Tema: Análisis Dimensional y
Vectores

Objetivos:

- Conocer los conceptos de fórmula y ecuación dimensional, así como su importancia en la correcta formulación de las ecuaciones físicas.
- Conocer las propiedades de los vectores, las reglas para las operaciones de adición y multiplicación de vectores.

$$\begin{aligned}
 k &= \frac{1}{2}mv^2 \\
 v_f &= v_0 + at \\
 PV &= RTn \\
 [L] &= [T^{-1}] \\
 [L] &= [T^2] \\
 F &= ma \\
 x &= v_0t + \frac{1}{2}at^2 \\
 \rho &= \frac{m}{V} \\
 [L^2MT^{-1}]
 \end{aligned}$$



Análisis Dimensional

Estudia como se relacionan las magnitudes fundamentales con las magnitudes derivadas, es así que desarrollaremos los conceptos de “**fórmula y ecuación dimensional**”.

Si **A** es una magnitud física, su fórmula dimensional se denotará por **[A]**

La **fórmula dimensional** de las **magnitudes fundamentales** se expresa con una letra mayúscula.

MAGNITUD FÍSICA	UNIDAD DE MEDIDA (SI)	FÓRMULA DIMENSIONAL
longitud	metro (m)	L
masa	kilogramo (kg)	M
tiempo	segundos (s)	T
temperatura	kelvin (K)	θ
Intensidad de corriente	ampere (A)	I
Intensidad luminosa	candela (cd)	J
cantidad de sustancia	mol (mol)	N

Propiedades en el análisis dimensional

$$\checkmark [AB] = [A][B]$$

$$\checkmark \left[\frac{A}{B} \right] = \frac{[A]}{[B]}$$

$$\checkmark [A^n] = [A]^n$$

Por definición; la **dimensión de un número (cantidad adimensional)** es la **unidad (1)**.

$$\checkmark [\pi] = 1$$

$$\checkmark [\text{sen}(\alpha)] = 1 \quad \wedge \quad [\alpha] = 1$$

$$\checkmark [\log(N)] = 1 \quad \wedge \quad [N] = 1$$

$$\checkmark [e^{kt}] = 1 \quad \wedge \quad [kt] = 1$$

* Para magnitudes derivadas

MAGNITUD FÍSICA	UNIDAD DE MEDIDA (SI)	FÓRMULA DIMENSIONAL
área	m^2	L^2
volumen	m^3	L^3
densidad	kg / m^3	$M L^{-3}$
velocidad	m/s	$L T^{-1}$
aceleración	m / s^2	$L T^{-2}$
fuerza	$N = kg.m / s^2$	$M L T^{-2}$
trabajo, energía	$J = kg.m^2 / s^2$	$M L^2 T^{-2}$
presión	$kg.m^{-1} / s^{-2}$	$M L^{-1} T^{-2}$

Principio de Homogeneidad (Principio de Fourier)

Sean las magnitudes físicas A, B, C, D y E . Donde se cumple que: $A = B \pm C \pm DE$

Si la ecuación física es **dimensionalmente correcta**; entonces, se cumple:

$$[A] = [B] = [C] = [DE]$$

Aplicación 1:

La presión P de un fluido sobre una pared se calcula con la siguiente formula:

$$P = \sqrt{x} v^x D^y + DaH^z$$

Si v es *rapidez*, D es densidad, a es aceleración, calcule x .

Resolución: Piden x

De la ecuación: $P = \sqrt{x} v^x D^y + DaH^z$

Del principio de homogeneidad

$$[P] = [\sqrt{x} v^x D^y] = [DaH^z]$$

$$[P] = [\sqrt{x}] [v]^x [D]^y$$

$$ML^{-1}T^{-2} = 1(LT^{-1})^x (ML^{-3})^y$$

$$ML^{-1}T^{-2} = M^y L^{x-3y} T^{-x}$$

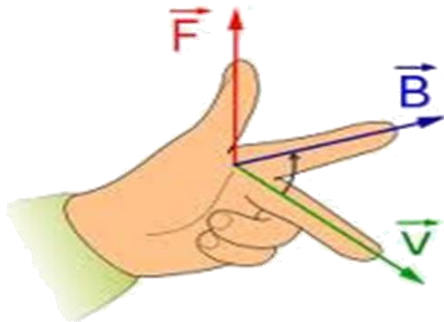
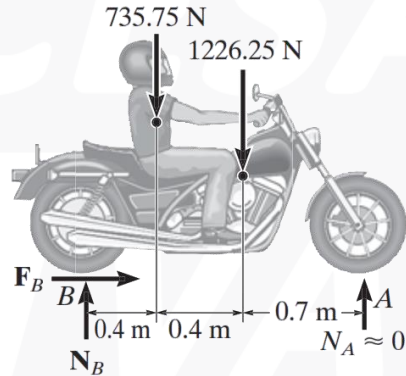
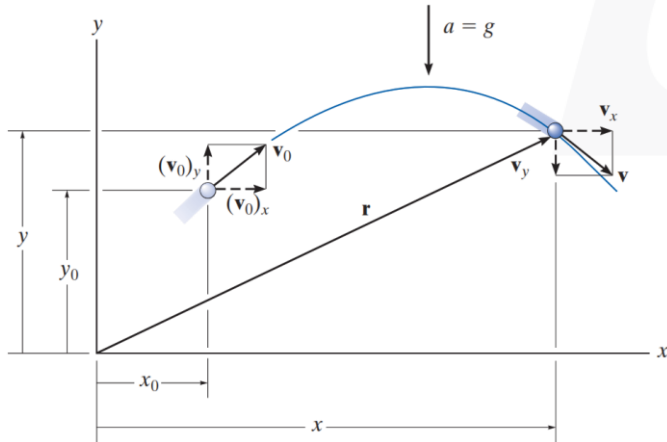
Comparando:

$$x = 2$$

Análisis Vectorial

Un **vector** es un elemento matemático que permite representar a las magnitudes físicas vectoriales.

Se representa geométricamente mediante un segmento de recta orientado (flecha)



Elementos del vector

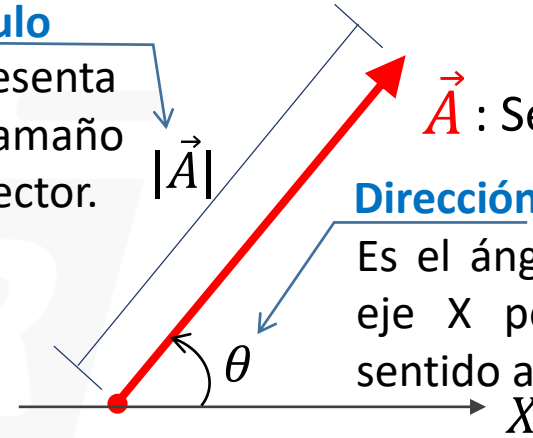
Módulo

Representa el tamaño del vector.

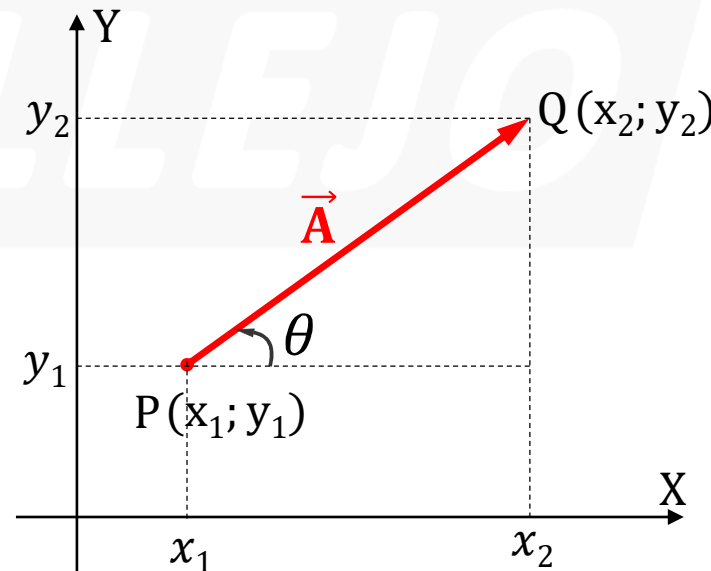
 $|\vec{A}|$

Dirección

Es el ángulo que se forma desde el eje X positivo hasta el vector, en sentido antihorario.



Representación



En forma cartesiana

$$\vec{A} = (x_2; y_2) - (x_1; y_1)$$

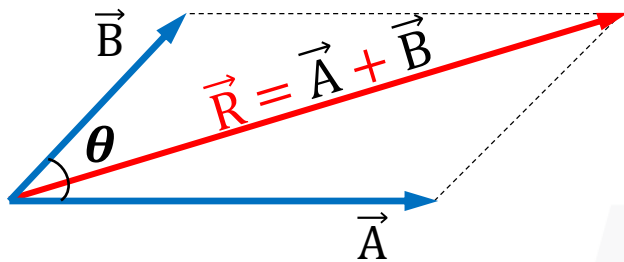
$$\vec{A} = (x_2 - x_1; y_2 - y_1)$$

En forma polar

$$\vec{A} = (A; \theta)$$

Suma de vectores

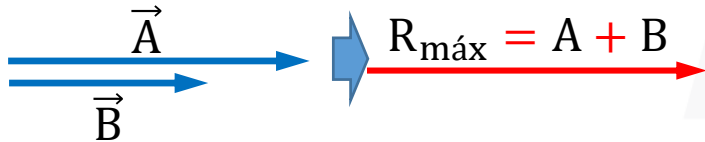
Método del paralelogramo



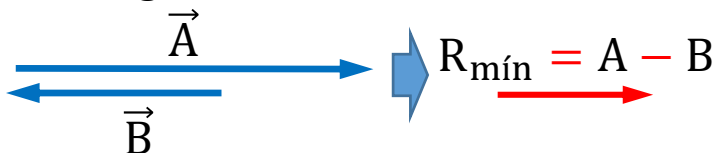
$$R = \sqrt{A^2 + B^2 + 2AB\cos\theta}$$

Casos particulares, para vectores de igual módulo:

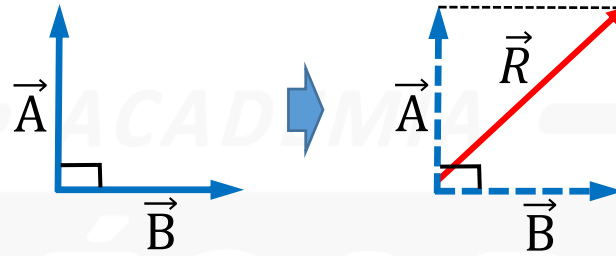
1.- Cuando los vectores forman un ángulo de 0°



2.- Cuando los vectores forman un ángulo de 180°

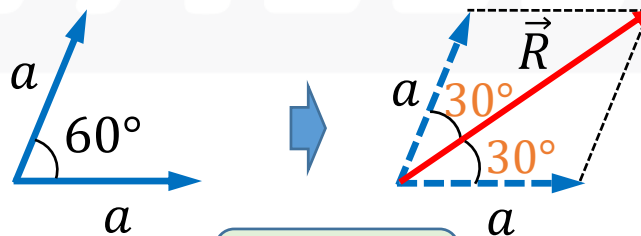


3.- Cuando forman un ángulo de 90°



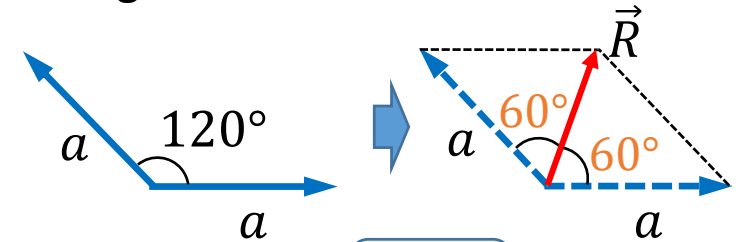
$$R = \sqrt{A^2 + B^2}$$

4.- Cuando tienen el mismo módulo y el ángulo entre ellos es de 60°



$$R = a\sqrt{3}$$

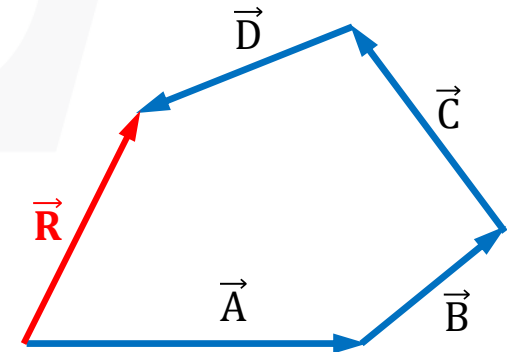
5.- Cuando tienen el mismo módulo y el ángulo entre ellos es de 120°



$$R = a$$

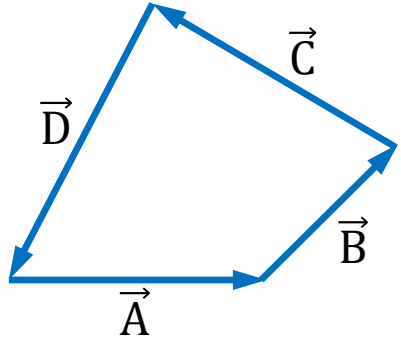
Método del polígono

Consiste en graficar un vector seguido de otro, el vector suma es el que se obtiene al unir el principio con el final.



$$\vec{R} = \vec{A} + \vec{B} + \vec{C} + \vec{D}$$

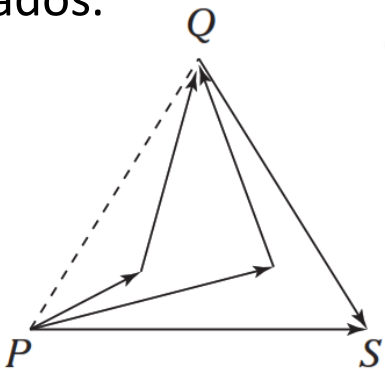
Observación:



$$\vec{R} = \vec{0}$$

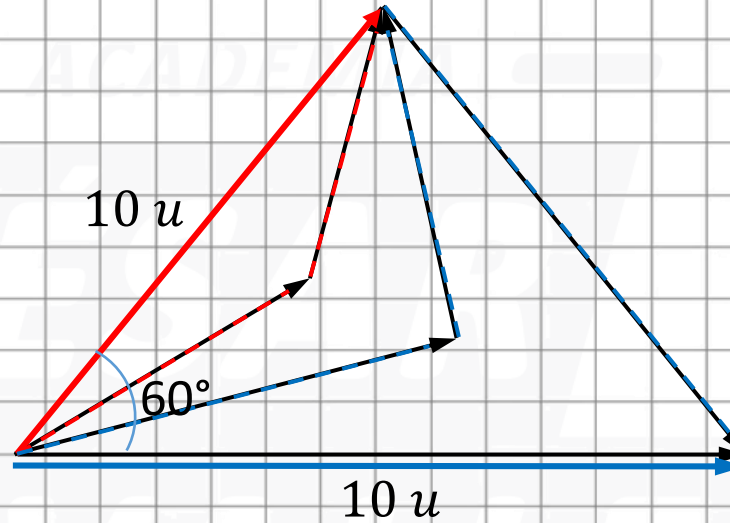
Aplicación 2:

Los puntos P , Q y S son vértices del triángulo equilátero cuyos lados miden $10u$. Determine el módulo de la resultante de los vectores mostrados.



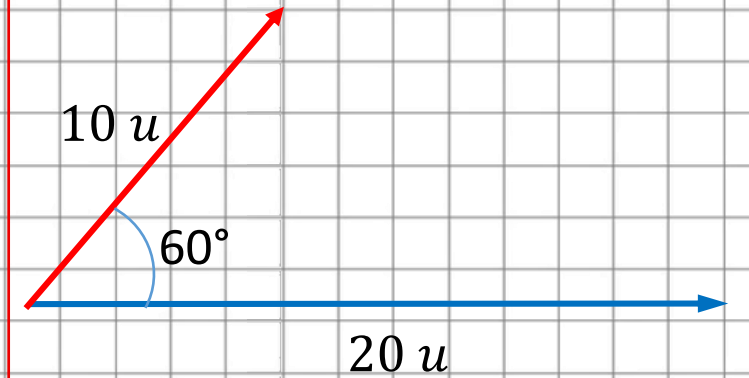
Resolución:

Piden el módulo de la resultante de los vectores mostrados.



-Reemplazamos a los vectores consecutivos, por nuevos vectores (método del polígono).

-Reducimos los vectores usando los casos particulares del método del paralelogramo.



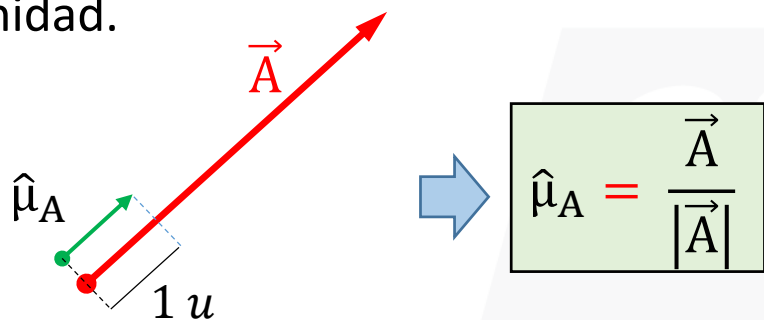
-Usamos la fórmula general del método del paralelogramo:

$$R = \sqrt{10^2 + 20^2 + 2 \times 10 \times 20 \cos 60^\circ}$$

$$R = 10\sqrt{7}u$$

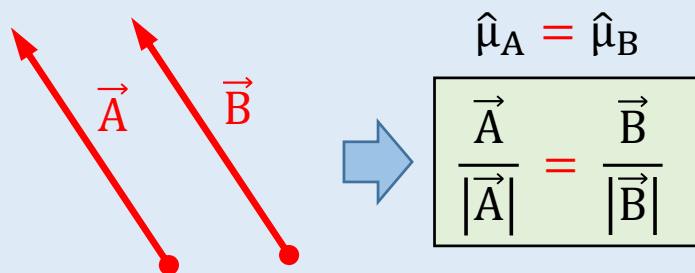
Vector unitario de un vector:

El vector unitario de un vector $\vec{A}$, denotado como $\hat{\mu}_A$, se define como aquel vector que tiene igual dirección que el vector $\vec{A}$ y cuyo módulo es la unidad.



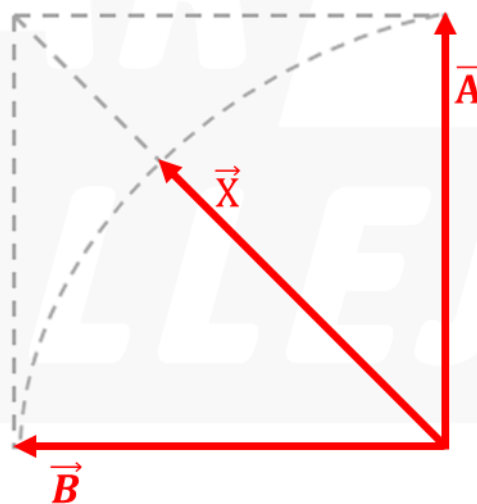
Observación:

Dos vectores de igual dirección tienen igual vector unitario y es posible expresar uno de ellos en función del otro.

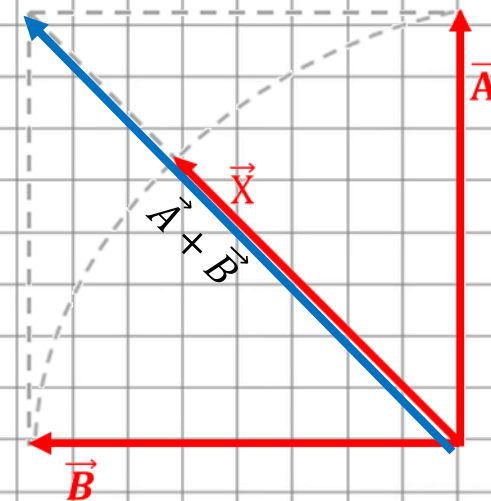


Aplicación 3:

En el gráfico se muestra un cuadrado y tres vectores de igual módulo. Exprese el vector $\vec{X}$ en función de los vectores $\vec{A}$ y $\vec{B}$.



Resolución:



Como los vectores $\vec{X}$ y $\vec{A} + \vec{B}$ tiene igual dirección:

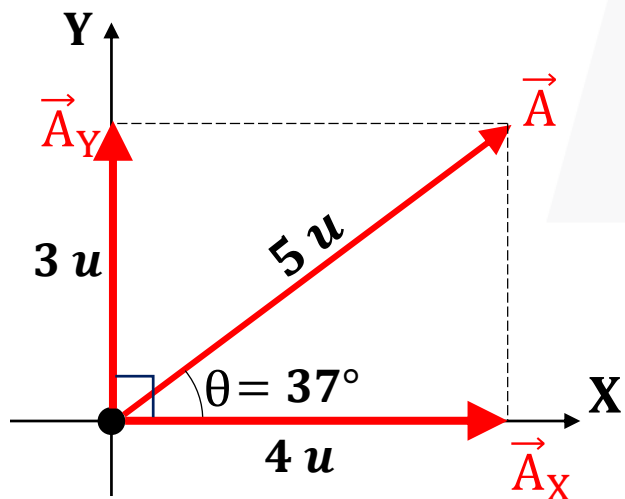
$$\hat{\mu}_X = \hat{\mu}_{A+B} \quad \left| \quad \frac{\vec{X}}{r} = \frac{\vec{A} + \vec{B}}{r\sqrt{2}} \right.$$

$$\frac{\vec{X}}{|\vec{X}|} = \frac{\vec{A} + \vec{B}}{|\vec{A} + \vec{B}|}$$

$$\vec{X} = \frac{\vec{A} + \vec{B}}{\sqrt{2}}$$

Descomposición rectangular de un vector.

De la misma forma como se puede sumar dos o más vectores para obtener un vector suma. También se puede descomponer a un vector en otros dos con direcciones mutuamente perpendiculares a lo largo de los ejes X e Y .



Donde:

$\vec{A}_X$: componente en X del vector $\vec{A}$.

$\vec{A}_Y$: componente en Y del vector $\vec{A}$.

$$\vec{A} = \vec{A}_X + \vec{A}_Y$$

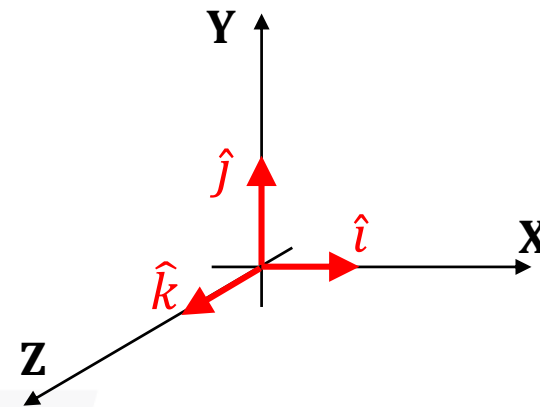
Los módulos de los vectores componentes rectangulares:

$$A_X = A \cos\theta$$

$$A_Y = A \operatorname{Sen}\theta$$

En general, los vectores pueden descomponerse a lo largo de los ejes X , Y y Z , y expresarse en función de los vectores unitarios $\hat{i}$, $\hat{j}$ y $\hat{k}$.

$$|\hat{i}| = |\hat{j}| = |\hat{k}| = 1u$$



Entonces el vector $\vec{A}$ se puede expresar como:

$$\vec{A} = \vec{A}_X + \vec{A}_Y + \vec{A}_Z$$

$$\vec{A} = (A_X; A_Y; A_Z)$$

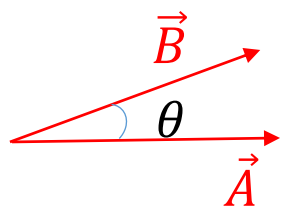
$$\vec{A} = 4\hat{i} + 3\hat{j} + 0\hat{k}$$

$$\vec{A} = (4; 3; 0)u$$

Producto escalar ($\cdot$)

También llamado producto punto o producto interno. Es una operación que consiste en obtener un número (escalar) a partir de dichos dos vectores.

Sean los vectores $\vec{A}$ y $\vec{B}$.



Donde:

$$\vec{A} = (A_x\hat{i} + A_y\hat{j} + A_z\hat{k})$$

$$\vec{B} = (B_x\hat{i} + B_y\hat{j} + B_z\hat{k})$$

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = A_xB_x + A_yB_y + A_zB_z$$

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = |\vec{A}||\vec{B}|\cos\theta$$

Aplicación 4:

Los vectores $\vec{A} = 17\hat{i} + 10\hat{j}$, $\vec{B} = B_x\hat{i} + B_y\hat{j}$ y $\vec{C} = -12\hat{i} - 6\hat{j}$ forman un polígono cerrado. Determina el producto escalar $\vec{B} \cdot \vec{C}$

Resolución:

Como forman un polígono cerrado, entonces:

$$\vec{A} + \vec{B} + \vec{C} = \vec{0}$$

$$\vec{B} = -(\vec{A} + \vec{C})$$

$$\vec{B} = -[(17\hat{i} + 10\hat{j}) + (-12\hat{i} - 6\hat{j})]$$

$$\vec{B} = -5\hat{i} - 4\hat{j}$$

Piden: $\vec{B} \cdot \vec{C} = (-5\hat{i} - 4\hat{j}) \cdot (-12\hat{i} - 6\hat{j})$

$$\vec{B} \cdot \vec{C} = 84$$

Producto vectorial ($\times$)

El producto vectorial o producto cruz, es una operación entre dos vectores en un espacio tridimensional. El resultado es un vector perpendicular a los vectores que se multiplican, por lo tanto es normal al plano que los contiene.

Sean los vectores

$$\vec{A} = (A_x\hat{i} + A_y\hat{j} + A_z\hat{k})$$

$$\vec{B} = (B_x\hat{i} + B_y\hat{j} + B_z\hat{k})$$

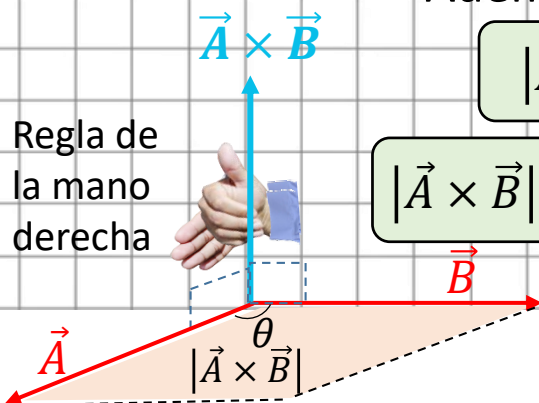
$$\vec{A} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix}$$

Gráficamente:

Además:

$$|\vec{A} \times \vec{B}| = |\vec{A}||\vec{B}|\sin\theta$$

$$|\vec{A} \times \vec{B}| = \text{área del paralelogramo}$$



Propiedad

$$\vec{A} \times \vec{B} = -\vec{B} \times \vec{A} \quad (\text{no es conmutativo})$$

Aplicación 5:

Sean los vectores $\vec{A} = (2\hat{i} + 3\hat{j} + \hat{k})$ y $\vec{B} = (\hat{i} + 3\hat{j} + \hat{k})$. Determine el vector unitario paralelo al vector $\vec{A} \times \vec{B}$.

Resolución:

Uno de los vectores unitarios paralelos al vector $\vec{A} \times \vec{B}$ será:

$$\hat{\mu}_{\vec{A} \times \vec{B}} = \frac{\vec{A} \times \vec{B}}{|\vec{A} \times \vec{B}|} \quad \dots (i)$$

Sabemos que:

$$\vec{A} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 2 & 3 & 1 \\ 1 & 3 & 1 \end{vmatrix}$$

+ + +

$$\vec{A} \times \vec{B} = (3\hat{i} + \hat{j} + 6\hat{k}) - (3\hat{i} + 2\hat{j} + 3\hat{k})$$

$$\vec{A} \times \vec{B} = (-\hat{j} + 3\hat{k})$$

$$|\vec{A} \times \vec{B}| = \sqrt{(-1)^2 + 3^2} = \sqrt{10}$$

Entonces en (i):

$$\hat{\mu}_{\vec{A} \times \vec{B}} = \frac{-\hat{j} + 3\hat{k}}{\sqrt{10}}$$

— ACADEMIA —

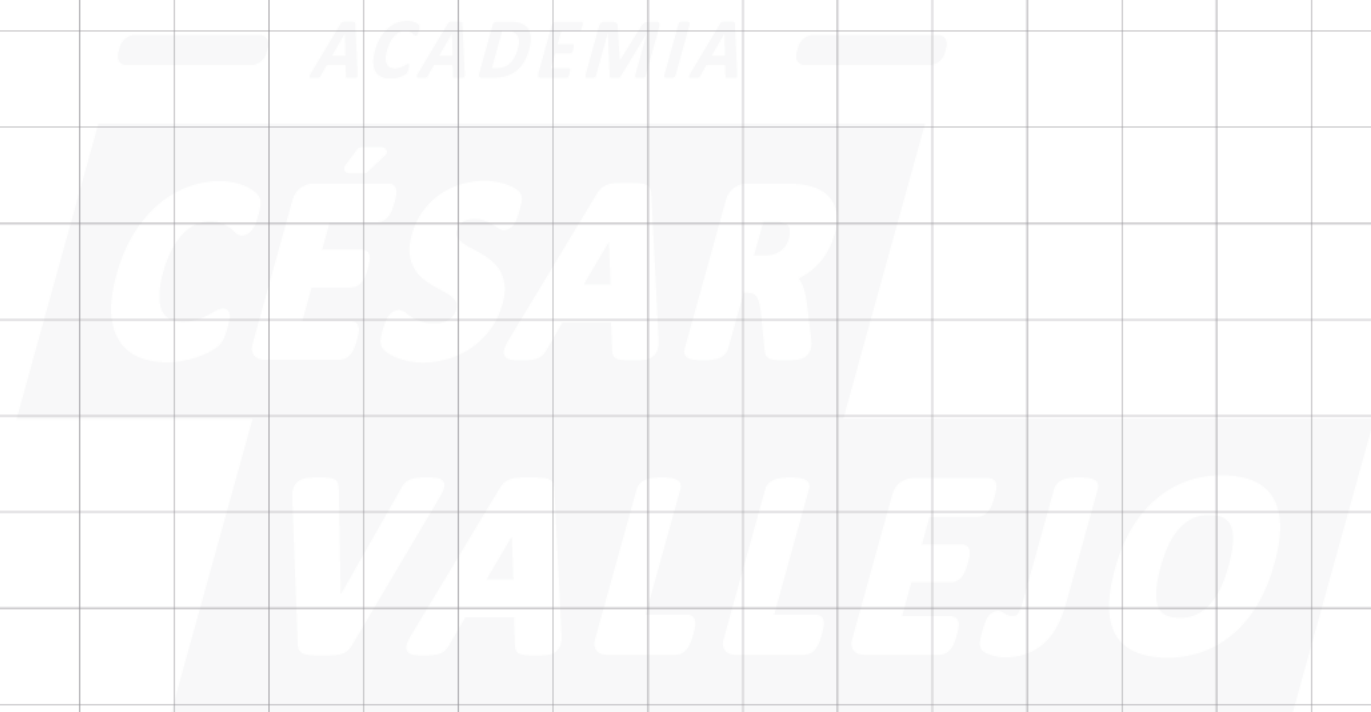
CÉSAR

VALLEJO

GRACIAS

SÍGUENOS:   

academiacesarvallejo.edu.pe



— ACADEMIA —

CÉSAR

VALLEJO